Aprimatic

OVER PLUS

Automatisme pour portes battantes

MANUEL D'INSTALLATION

Index

Caractéristiques techniques ..... pag. 5
Préparations avant le montage de l'automatisme ..... pag. 5
Description de l'automatisme ..... pag. 5
Dimensions ..... pag. 6
Montage de l'automatisme ..... pag. 7
Réglage du fin de course ..... pag. 12
Opérations finales ..... pag. 13
Branchement sur l'alimentation ..... pag. 13
Carte électronique OVER PLUS ..... pag. 13
Branchements électriques ..... pag. 14
Branchements de la Carte électronique coté gauche ..... pag. 14
Branchements de la Carte électronique coté droite ..... pag. 15
Fonctions des voyants à diode (LED) ..... pag. 18
Fonction des cavaliers ..... pag. 18
Fonction des Dip-Switch ..... pag. 18
Sélections fonctionnement serrure électrique ..... pag. 19
Sélection type bras ..... pag. 19
Sélection poids vantail ..... pag. 19
Sélections mode "Basse Puissance" ..... pag. 20
Sélections MultiSlave ..... pag. 20
Fonctionnement sous batterie ..... pag. 21
Sélections mode première entrée ..... pag. 21
Sélections Number wing (1 Vantail or Doppio) ..... pag. 21
Sélections Master-Slave (seulement Over Plus Doppio) ..... pag. 22
Mouvement Vantaux Synchronisé/Décalé (seulement Over Plus Doppio) . . ... pag. 22
Mise en service ..... pag. 22
Tableau des messages d'erreur ..... pag. 23
Programmation paramètres ..... pag. 24
Logiques de fonctionnement ..... pag. 24
Branchement et utilisation Over Plus Doppio ..... pag. 26
Connexion et utilisation du fonction SAS ..... pag. 27

Aprimatic se réserve le droit de procéder a des modifications des spécifications techniques des produits, y compris sans préavis

Nous Vous remercions d'avoir choisi ce produit. Pour obtenir les meilleures performances possibles de cet appareil, Aprimatic vous recommande de lire et de suivre attentivement les instructions de montage et d'utilisation de ce manuel. Le montage de cet automatisme ne doit être confié qu'à des professionnels compétents auxquels s'adresse ce manuel. Les erreurs de montage peuvent être à l'origine de dégâts matériels ou de lésions personnelles. Les matériaux d'emballage (bois, plastique, carton, etc..) ne doivent être ni jetés dans la nature ni laissés à la portée des enfants car ils représentent une source de danger potentielle. Chaque phase du montage doit être effectuée dans le respect des normes en vigueur et conformément aux Règles de l'Art. Avant de procéder au montage, vérifiez si le produit est intègre et s'il n'a subi aucun dommage causé par le transport ou un stockage inadéquat. Avant de monter le produit, vérifiez si les éléments structurels et architecturaux de l'entrée (surfaces de fixation, poutres, dormants, rails, etc..) sont adéquats et assez robustes pour être automatisés. Analysez avec soin les risques et apportez les modifications requises pour éliminer les zones de convoiement, d'écrasement, de cisaillement et de risque en général. Ne montez jamais cet appareil dans des endroits où se trouvent des gaz, des vapeurs ou des fumées inflammables. Le fabricant de l'automatisme décline toute responsabilité si les Règles de l'art ou des normes spécifiques n'ont pas été respectées pendant de la construction du dormant à motoriser ou si ce dernier cède. Tous les dispositifs de sécurité qui protègent l'entrée automatique (photocellules, capteurs actifs, etc..) doivent être montés conformément aux normes et aux directives en vigueur, à l'analyse des risques effectuée, à la typologie de l'installation, à l'usage, à la circulation, aux forces et aux inerties en jeu. Faites toujours très attention aux zones où peuvent se produire : écrasement, cisaillement, convoiement et tout autre type de danger en plaçant les signalisations opportunes. Reportez sur chaque installation les informations permettant d'identifier la porte motorisée. Vérifiez si l'installation électrique en amont est dimensionnée correctement et si elle dispose de toutes les protections requises (interrupteur différentiel et protection contre les surcourants). Lors des opérations d'entretien ou des réparations, n'utilisez que des pièces détachées originales. Ne modifiez sous aucun prétexte les appareils internes de l'automatisme ni les sécurités prévues dans la centrale de contrôle. Le fabricant décline toute responsabilité en cas de modification des parties internes de l'automatisme ou d'utilisation de dispositifs de sécurité autres que ceux qu'il aura indiqués. Le monteur de l'automatisme doit fournir au responsable de l'entrée automatique le mode d'emploi et toutes les informations nécessaires pour utiliser correctement l'automatisme en mode automatique ou manuel (même en cas de serrure électrique) ou en cas d'urgence.
Faites très attention aux messages de ce manuel qu'accompagne le symbole de danger. Il peut s'agir d'avertissement visant à éviter d'endommager l'appareil ou de signaux spécifiques de danger potentiels pour la sécurité du monteur ou des autres personnes intéressées.
Ce dispositif a été conçu pour l'automation des portes battantes. Tout autre utilisation sera considérée contraire à l'usage prévu par le fabricant qui, en conséquence, ne saurait en aucun cas en être responsable.

Directive machines

Le monteur qui motorise une porte devient, conformément à la directive 98/37/CE le fabricant de la machine porte automatique et doit

- Préparer le Fascicule Technique avec les documents indiqués dans l'annexe V de la Directive Machines et le conserver pendant au moins 10 ans.
- Rédiger la déclaration de conformité CE conformément à l'annexe II-A de la Directive Machines et en remettre un exemplaire à l'utilisateur.
- Appliquer l'estampille CE sur la porte motorisée conformément à l'article 1.7.3. de l'annexe I de la Directive Machines.

Directive de conformité des Machines

(Directive 98/37 CE, Annexe II, partie B)

Fabricant : **APRIMATIC S.p.A.**
Adresse: **V.L.da Vinci 414 - 40059**
Villafontana di Medicina - BO

Déclare que le produit **OVER PLUS**

- est construit pour être incorporé dans une machine ou pour être assemblé avec d'autres machines afin de construire une machine considérée par la Directive 98/37 CE comme modifiée ;
- n'est donc pas conforme en tous points aux dispositions de cette Directive car il n'est pas encore assemblé avec d'autres composants.
- est conforme aux conditions des autres Directives CE qui suivent :
- 89/336/CEE Compatibilité électromagnétique et ses modifications successives
- 2006/95/CE Basse Tension
- et en outre qu'il est interdit de mettre en service l'appareil tant que la machine à laquelle il sera incorporé ou dont il deviendra un composant n'aura pas été identifiée et n'aura pas été déclarée conforme aux conditions de la Directive 98/37 CE et à la législation nationale qui l'a mise en application.

Villafontana di Medicina,21/07/2007

Dott.Alessandro Minelli
(Administrateur)

Caratteristiche tecniche

Alimentation	230V ac 50 Hz
Puissance nominale	60 W
Couple moteur nominal	23 Nm
Aliment. dispositifs ext.	12Vdc – 6W
Batterie d'urgence	24 V 0.8 Ah
Angle max. d'ouverture	100°
Portée max.	200 Kg
Dimension du vantail	700÷1200 mm
Température de service	Intérieur entretoise de 0°C à +50°C
Dispositif anti-écrasement	Limite automatique de la force de traction en présence d'obstacles
Poids	8,6 kg
Service	Continu (>500 cycles/jour, avec capacité de 300 cycles/heures pdt 2 heures)

Préparations avant le montage de l'automatisme

L'automatisme est prévu pour fonctionner dans des configurations comprenant divers accessoires et dispositifs périphériques.En fonction de la configuration sélectionnée, préparer les câbles nécessaires au câblage de tous les périphériques nécessaires. La Fig.1 représente un exemple d'installation complète comprenant :

A. Radar d'entrée
B. Capteur actif de sécurité
C. Dispositif de fermeture de sécurité
D. Sélecteur pour la sélection des logiques
E. Poussoir d'ouverture en sortie

ATTENTION

En cas d'utilisation de deux OVER PLUS simples pour le mouvement d'une entrée à deux vantaux, prévoir un câble blindé à 4 fils 0,22 mm qui mette en communication les deux automatismes comme indiqué page 26.

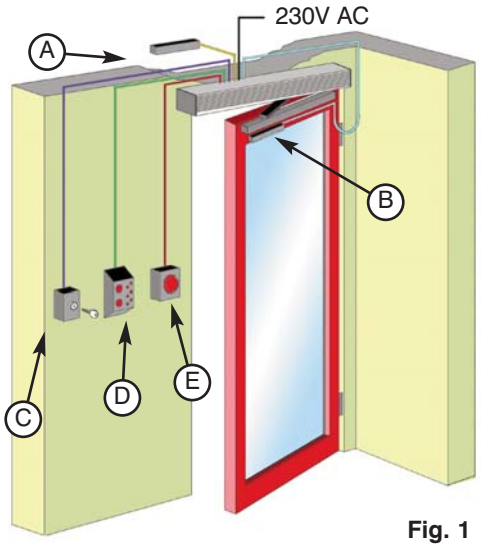


Fig. 1

Description de l'automatisme

L'automazione OVER PLUS **(Fig.2)** è composta da:

A. Base de fixation en aluminium
B. Couvercle en aluminium
C. Extrémités en aluminium (Option: plats en acier)
D. Groupe moto-réducteur
E. Centrale électronique de contrôle OVER PLUS
F. Transformateur
G. Groupe encodeur
H. Batterie d'urgence (24V 0,8Ah)

Dans le cas d'une entrée à deux vantaux, il est possible de commander deux automatismes dans un caisson unique (Doppio) longueur personnalisée (min. 1 570 mm).

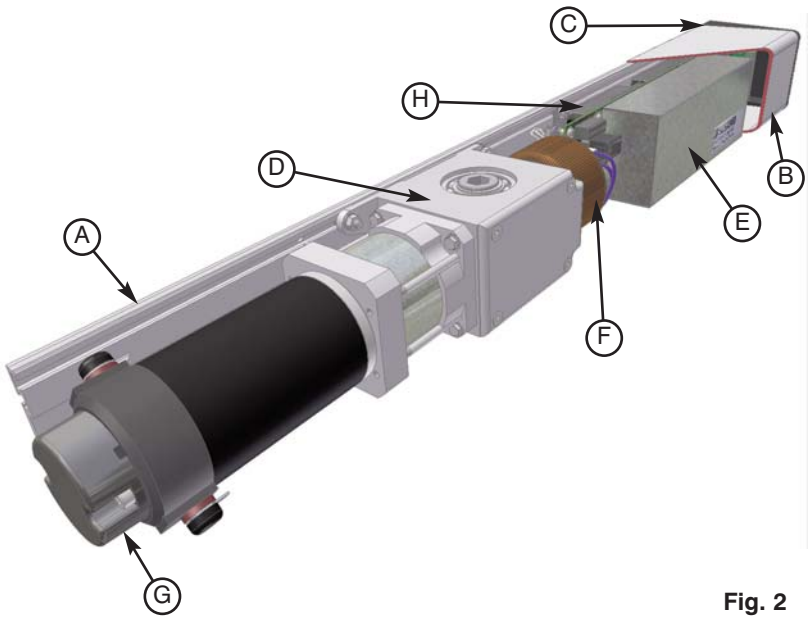


Fig. 2

Dimensions

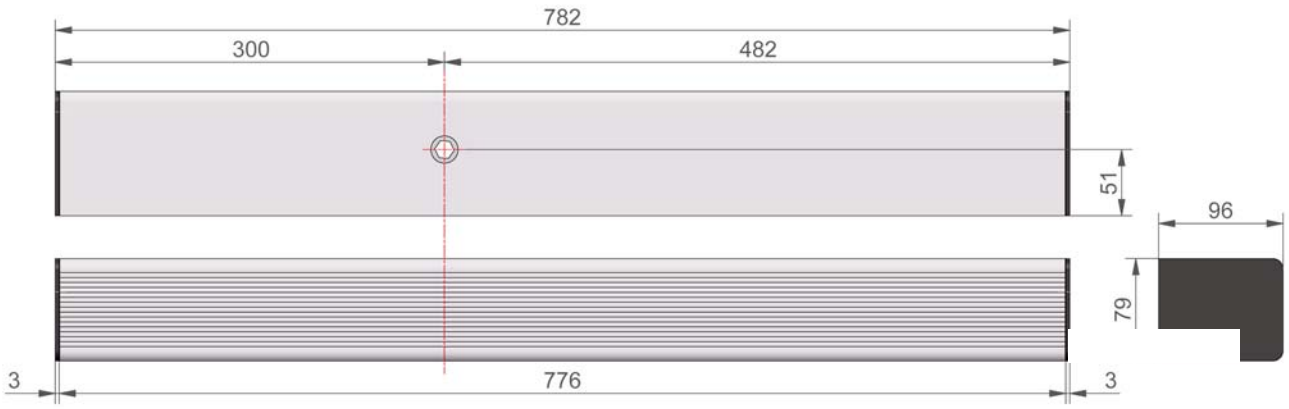


Fig. 3

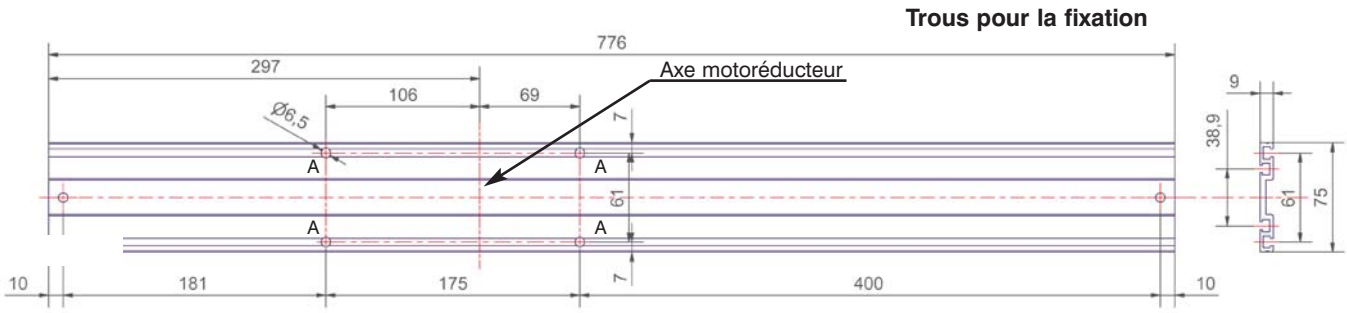


Fig. 5

Automatism assembly

ATTENTION : Avant de procéder à l'installation, retirer l'éléments en carton positionné sous la structure du moteur.

Hauteurs de positionnement (bras rigide à tirer)

Le bras rigide à tirer est utilisé si l'automatisme est installé du côté de l'ouverture de la porte.

ATTENTION : Pour un positionnement correct, toujours prendre comme référence l'axe des charnières du vantail et l'axe d'actionnement du motoréducteur, comme indiqué à la Fig.6. Vérifier la solidité de la fixation des orifices "A" (Fig.4 et 5)

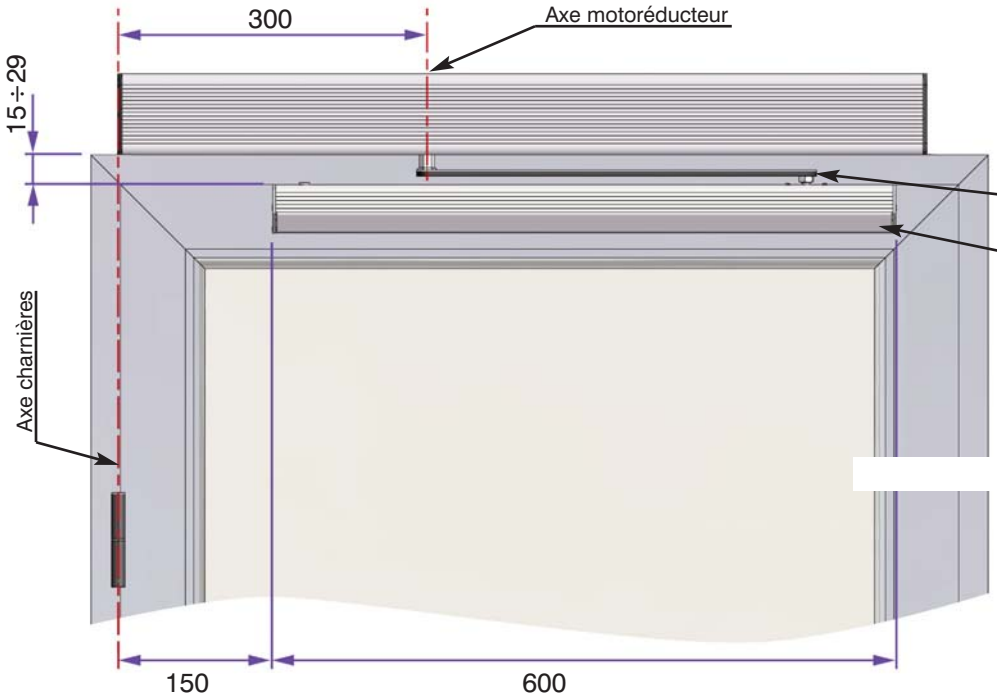


Schéma de fixation
OVER PLUS
1 vantail ouverture à gauche
Bras rigide à tirer
Extrémités Standard

Les cotes des orifices prévus pour la fixation sont indiquées sur les Fig.4 et 5

Pour les vantaux avec ouverture à droite (sens inverse des aiguilles d'une montre), le montage de l'automatisme est parfaitement symétrique à celui avec l'ouverture à gauche.

Fig. 6

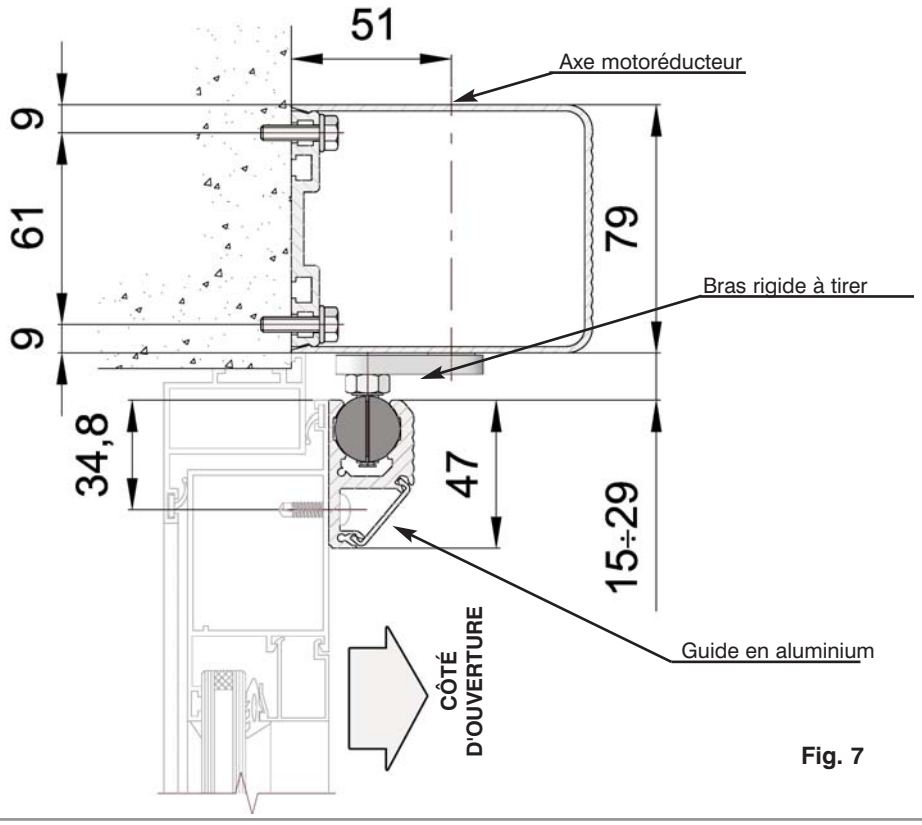


Fig. 7

ATTENTION : Le serrage définitif des vis doit uniquement être effectué après avoir contrôlé que le positionnement vertical de l'automatisme garantit un parallélisme correct entre l'axe des charnières et l'axe du motoréducteur. Pour cela, après avoir installé le bras rigide et le guide correspondant, vérifier que l'axe d'accouplement du bras avec le patin cylindrique ne force pas durant la phase de manœuvre.

Une erreur de positionnement de l'automatisme entraînerait en effet une oscillation de l'axe du bras rigide par rapport au patin cylindrique supérieure à la tolérance autorisée et l'endommagement d'une partie de l'automatisme.

Hauteurs de positionnement (bras articulé à pousser)

Le bras articulé à pousser est utilisé si l'automatisme est installé du côté opposé à celui de l'ouverture de la porte.

Pour les vantaux avec ouverture à G (ouverture vantail avec rotation en sens inverse des aiguilles d'une montre), positionner l'automatisme comme sur la Fig.8, (utiliser les cotes des Fig.4 et 5)

⚠ **ATTENTION :** Pour un positionnement correct, toujours prendre comme référence l'axe des charnières du vantail et l'axe d'actionnement du motoréducteur, comme indiqué à la Fig.8. Vérifier la solidité de la fixation des orifices "A" (Fig.4 et 5)

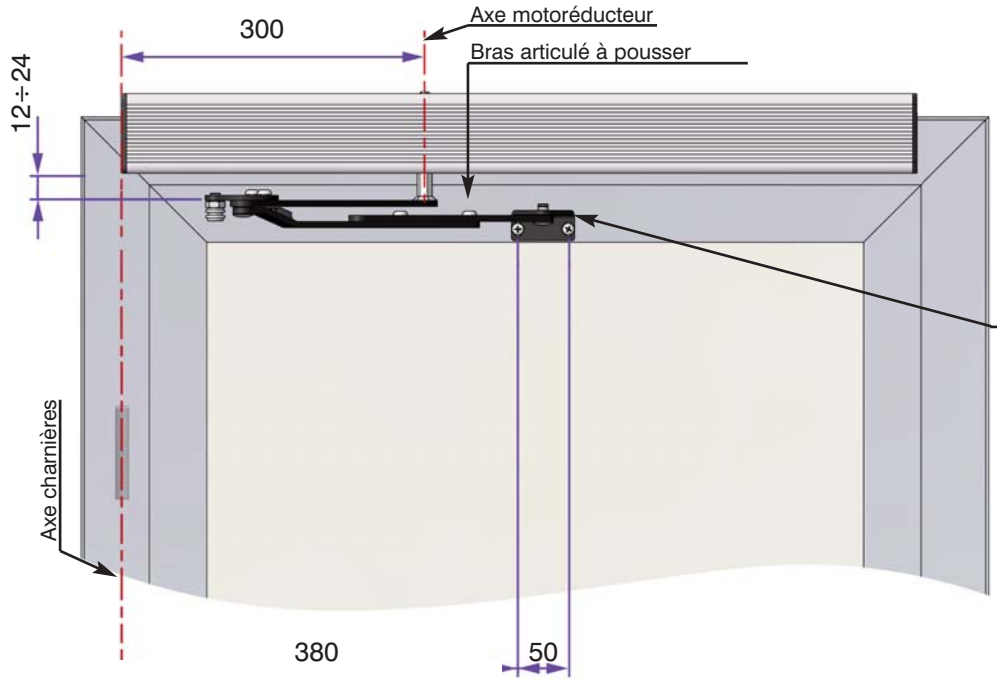
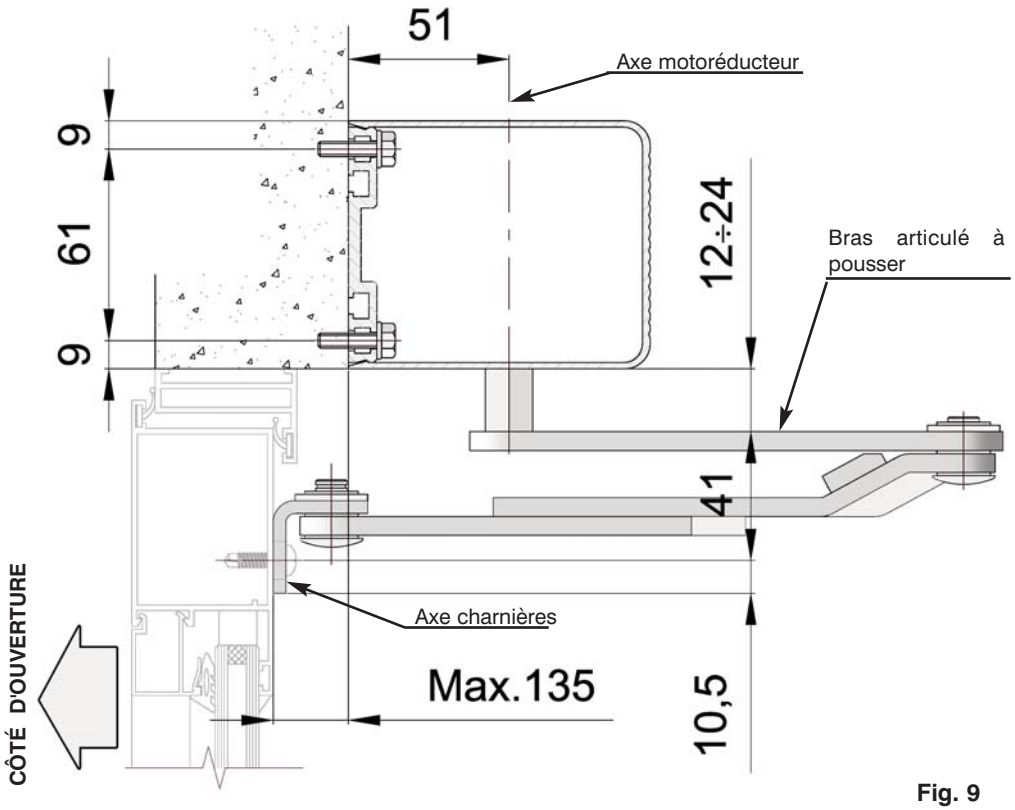


Schéma de fixation
OVER PLUS
1 vantail ouverture à gauche
Bras articulé à pousser
Extrémités Standard

Les cotes des orifices prévus pour la fixation sont indiquées sur les Fig.4 et 5

Pour les vantaux avec ouverture à droite (sens inverse des aiguilles d'une montre), le montage de l'automatisme est parfaitement symétrique à celui avec l'ouverture à gauche.

Fig. 8



⚠ **ATTENTION:** Le serrage définitif des vis doit uniquement être effectué après avoir contrôlé que la position de l'automatisme et du bras articulé garantit la rotation aisée de ce dernier sous le bâti de la porte, en prévoyant une distance entre la partie supérieure du bras articulé et la partie inférieure du couvercle de l'automatisme comprise entre 12 et 24 mm (Fig.9)

Fig. 9

Enlèvement et déplacement des composants de l'automatisme

Démonter le bras (si prévu) (Fig.10 point A) en desserrant la vis à tête évasée M6 x 70 (Fig.10 point B). Retirer la butée hexagonale supérieure (Fig.10 point C). Retirer le couvercle en aluminium (Fig.10 point D) en le tirant vers l'extérieur.

Pour simplifier les opérations de fixation de l'automatisme, retirer les têtes (Fig.11 point A) et déplacer ou, si nécessaire, retirer les composants internes au moyen des écrous de fixation de la base en aluminium

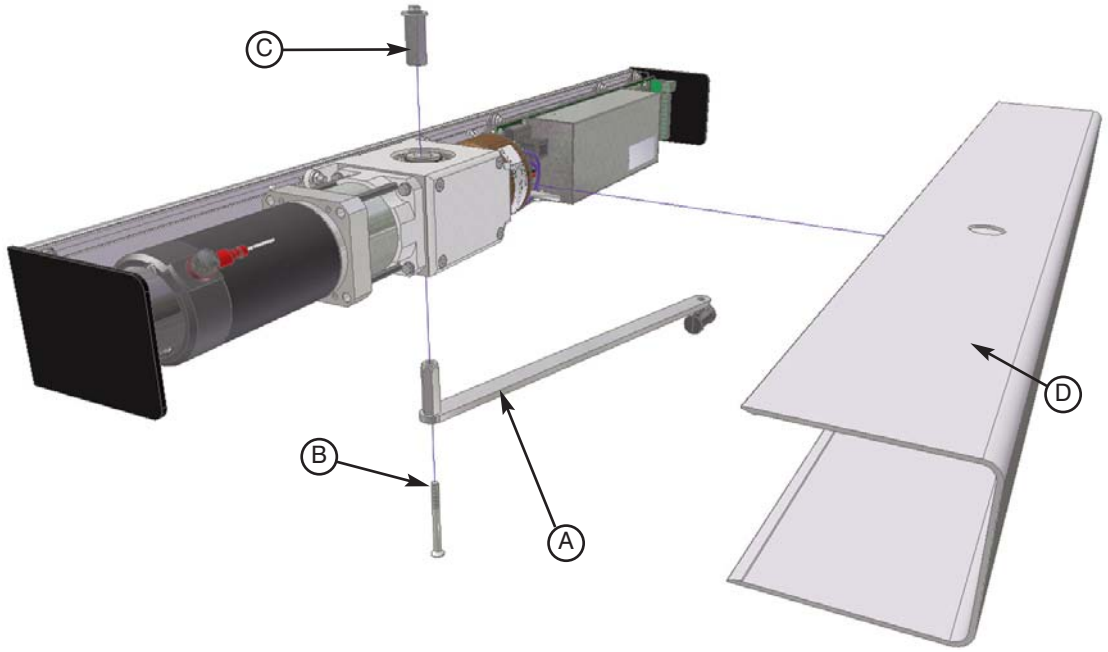


Fig. 10

⚠ **ATTENTION:** Before loosening component lock screws to move components, measure the distance of the motor from the head or make marks on the box for correct component positioning at the end of assembly.

Fig. 11

Installation du bras rigide à tirer.

Insérer dans la partie supérieure du trou hexagonal du moto-réducteur l'hexagone fileté (Fig.12 part.A) selon le schéma (Fig.12). Assembler l'hexagone supérieur et le bras rigide (Fig.12 part.B) grâce à la vis à tête évasée M6x70 fournie (Fig.12 part.C) en interposant les rondelles Ø6,4x12 (Fig.12 part.D) comme indiqué sur le schéma.

Avant de serrer la vis à tête évasée, vérifier que la distance entre la glissière et le bras rigide est bien de 13 mm environs (fig.13). Il est possible de rectifier cette distance en variant éventuellement le nombre de rondelles entre les hexagones précédemment assemblés (max. 8 rondelles) (Fig.12 partie D). Une fois obtenue la distance requise, serrer la vis à tête évasée.

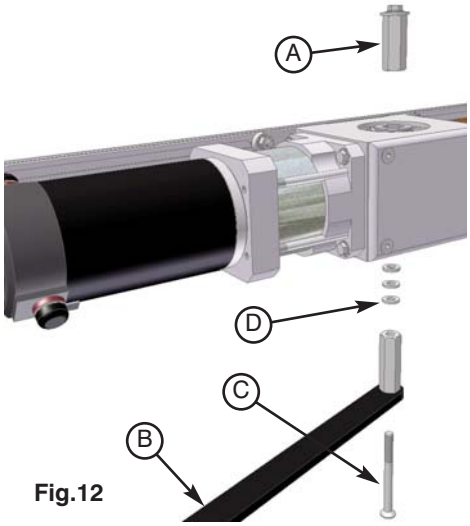


Fig.12

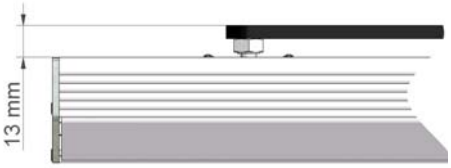


Fig.13

Montage du bras articulé à pousser

Insérer dans la partie supérieure du trou hexagonal du moto-réducteur l'hexagone fileté (Fig.14 part.A) selon le schéma (Fig.14). Assembler l'hexagone supérieur et le bras rigide (Fig.14 part.B) grâce à la vis à tête évasée M6x70 fournie (Fig.14 part.C) en interposant les rondelles Ø6,4x12 (Fig.14 part.D) comme indiqué sur le schéma.

Avant de serrer la vis à tête évasée, vérifier que la partie supérieure du bras articulé tourne bien en dessous du châssis du battant et que la distance entre le couvercle de l'automatisme et la partie supérieure du bras articulé, rectifiable en variant le nombre de rondelles (max.8) entre les hexagones, est bien comprise entre 12 et 24 millimètres (Fig.9).

Percer des trous dans le bâtis selon les mesures indiquées en fig.9 et fixer le support du bras articulé sur le battant à l'aide de vis adéquates. Fermer le battant, desserrer les vis de fixation présentes dans les fentes de réglage, régler la géométrie de ce dernier afin de garantir un fonctionnement correct dans tout l'arc d'utilisation.

Fixer le dispositif de réglage en serrant bien les vis de blocage dans la partie extensible du bras en utilisant les trous situés à une distance suffisante les uns des autres.

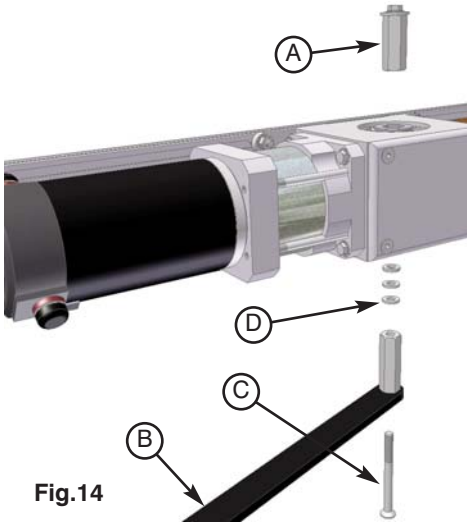


Fig.14

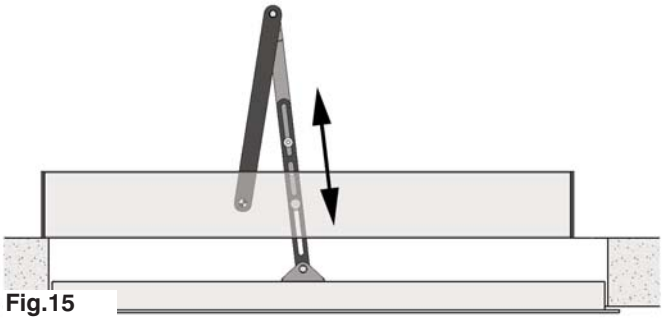


Fig.15

Installation du guide et du bras rigide à tirer.

Accéder à la boîte de fixation de la glissière (Fig.16 partie A) en enlevant le couvercle S924/A (Fig.16 partie B). Faire au moins 4 trous correspondants à la marque en "V" présente dans le profil glissière. Utiliser les trous précédemment effectués pour fixer la glissière au bâti à l'aide de vis adéquates (Fig.16 partie C). Insérer le patin cylindrique (Fig.6 partie D) ainsi que l'arbre correspondant à l'intérieur de la glissière et distribuer une couche uniforme de graisse dans la zone de coulissement. Ensuite, une fois terminée l'installation du bras rigide, visser l'arbre fileté se trouvant dans le patin cylindrique, dans le trou prévu à cet effet à l'extrémité du bras rigide.

Introduire le tampon fin de course (Fig.16 part.F) dans le guide, à droite ou à gauche du patin selon la fermeture de la porte, à droite ou à gauche.

Fermer la glissière avec les couvercles (Fig.6 partie G) et les vis fournis (Fig.6 partie H).

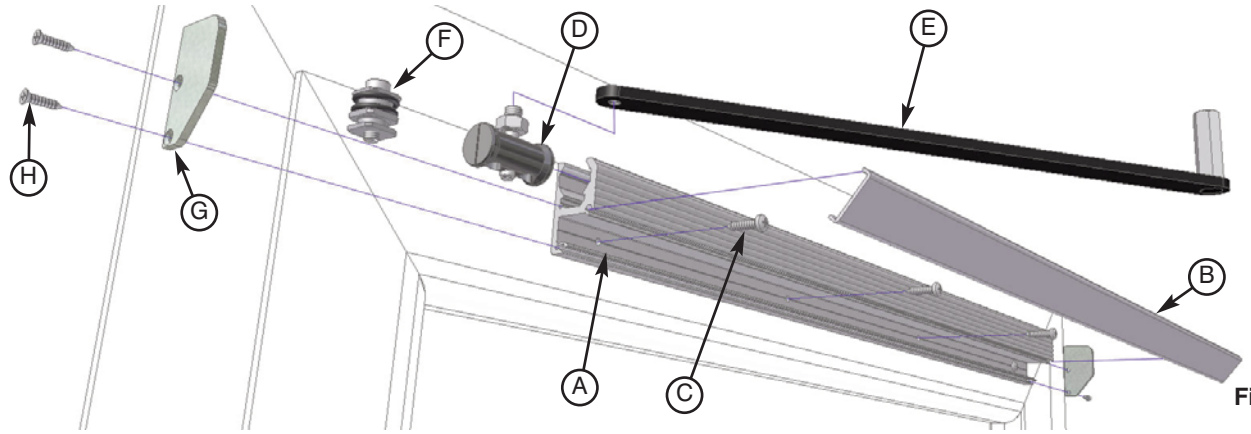


Fig. 16

Réglage de la fin de course

BRAS RIGIDE A TIRER

Insérer la butée (Fig.17 partie A) à l'intérieur du creux prévu à cet effet (Fig.17 partie B)selon les indications de la page 11.

Ouvrir le battant à l'ampleur désirée et porter la butée en contact avec le patin cylindrique (Fig.17 partie B) et serrer la vis de la butée.

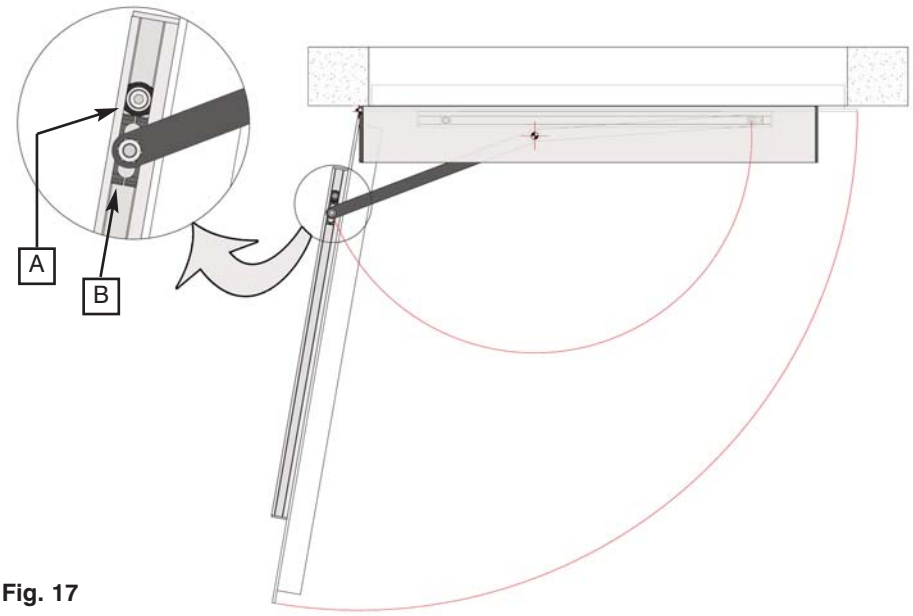


Fig. 17

BRAS ARTICULE A POUSSER

Monter la butée en option (Fig.18 Part.B) sur le bras articulé (Fig.18 Part.A) en utilisant les vis fournies (Fig.18 Part.C).

ATTENTION

Vérifier que l'ouverture du bras ne dépasse pas les 140° quand la porte est complètement ouverte.

Si la butée n'arrive pas en contact, renverser la plaque (Fig.18 Part.E) et monter la butée comme indiqué dans la fig.18.

Ouvrir le battant à l'ampleur désirée et porter la butée en contact avec le bras (Fig.18 Part.F) et serrer les vis de fixation.

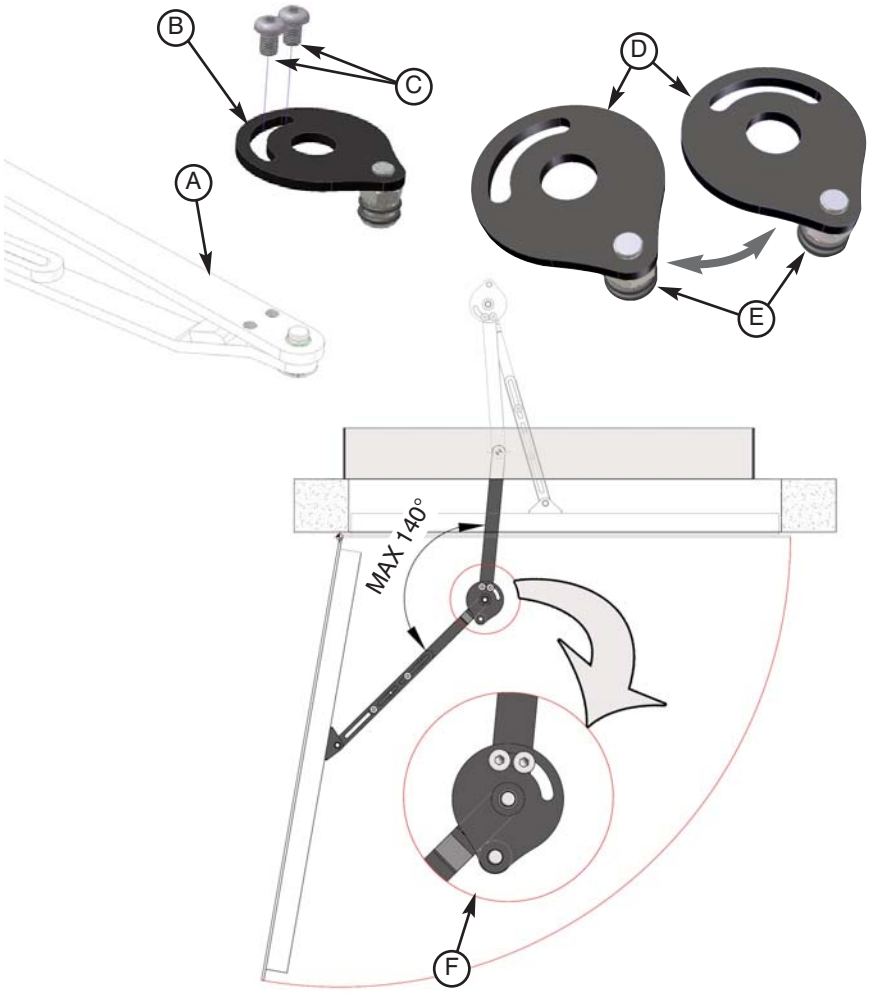


Fig. 18

ATTENTION

En l'absence de fins de course en option APRIMATIC, limiter la course du vantail (MAX 100°) au moyen, par exemple, d'un arrêt caoutchouté (non compris dans la fourniture)

Opérations finales

Avant de mettre en marche l'automatisme, vérifiez et effectuez les opérations suivantes:

- Enlevez soigneusement la poussière ou les copeaux résiduels
- Vérifiez si la fixation de l'automatisme est correcte
- Vérifiez si les vis sont correctement serrés
- Vérifiez si les câbles sont fixés et qu'aucune câble ne passe près de l'aire de glissement.
- Vérifier que le bras est solidement fixé au vantail et que ce dernier est équipé de fins de course permettant de limiter l'angle d'ouverture à 100° max.

Branchement sur l'alimentation

⚠ **ATTENTION :** Avant d'effectuer les opérations qui suivent, il faut s'assurer que le réseau soit débranché. Avant d'alimenter l'appareil, il faut effectuer les contrôles prévus au paragraphe "**Mise en service**".

Amenez le câble d'alimentation à l'intérieur de l'automatisme en faisant très attention à ne pas l'abîmer contre les arêtes métalliques éventuelles. Branchez l'alimentation du secteur et le câble de mise à la terre sur le bornier prévu à cet effet **(Fig. 19)**

⚠ **ATTENTION :** N'invertissez jamais l'alimentation avec le câble de terre.

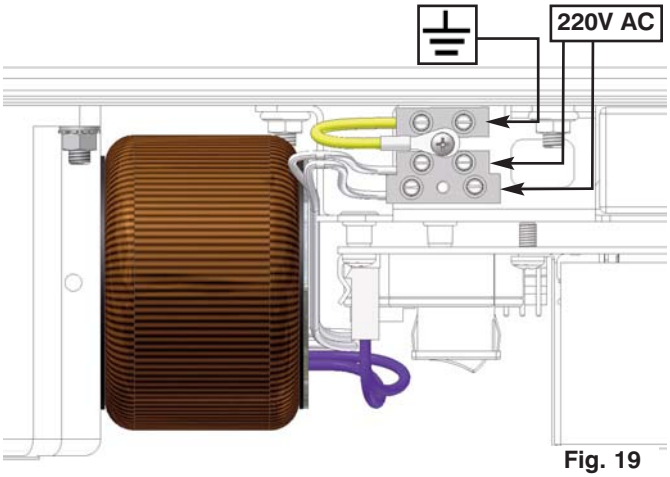


Fig. 19

L'alimentation doit pouvoir être interrompu à partir du tableau électrique à l'aide d'un interrupteur bipolaire avec une ouverture minimum des contacts de 3 mm. (ne pas fourni).

Carte électronique OVER PLUS

La **Fig. 20** illustre le sens des principaux composants de la carte électronique:

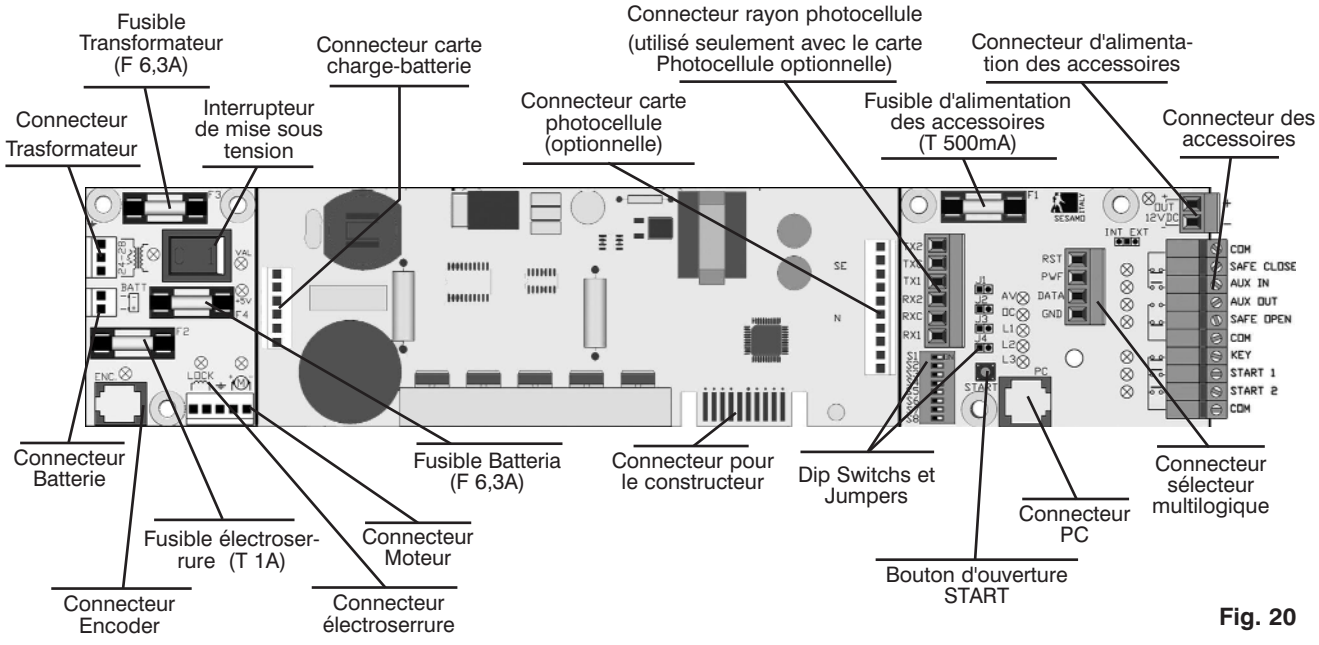


Fig. 20

Branchement électriques

ATTENTION

Toutes les opérations de connexion sur les bornières de la carte ou des périphériques doivent s'effectuer en absence d'alimentation pour éviter des endommagements irréversibles de l'appareil électronique.

ATTENTION

Chaque opération de réparation ou de substitution doit être exécutée par l'installateur ou d'autre personnes concernées. Ne utilisez que de pièces de rechange d'origine.

Les connecteurs doivent être positionnés selon la Fig.20

Fig. 20

Branchements de la carte électronique côté gauche

La **Fig. 22** résume les branchements des bornières situés sur le côté gauche de la carte électronique:

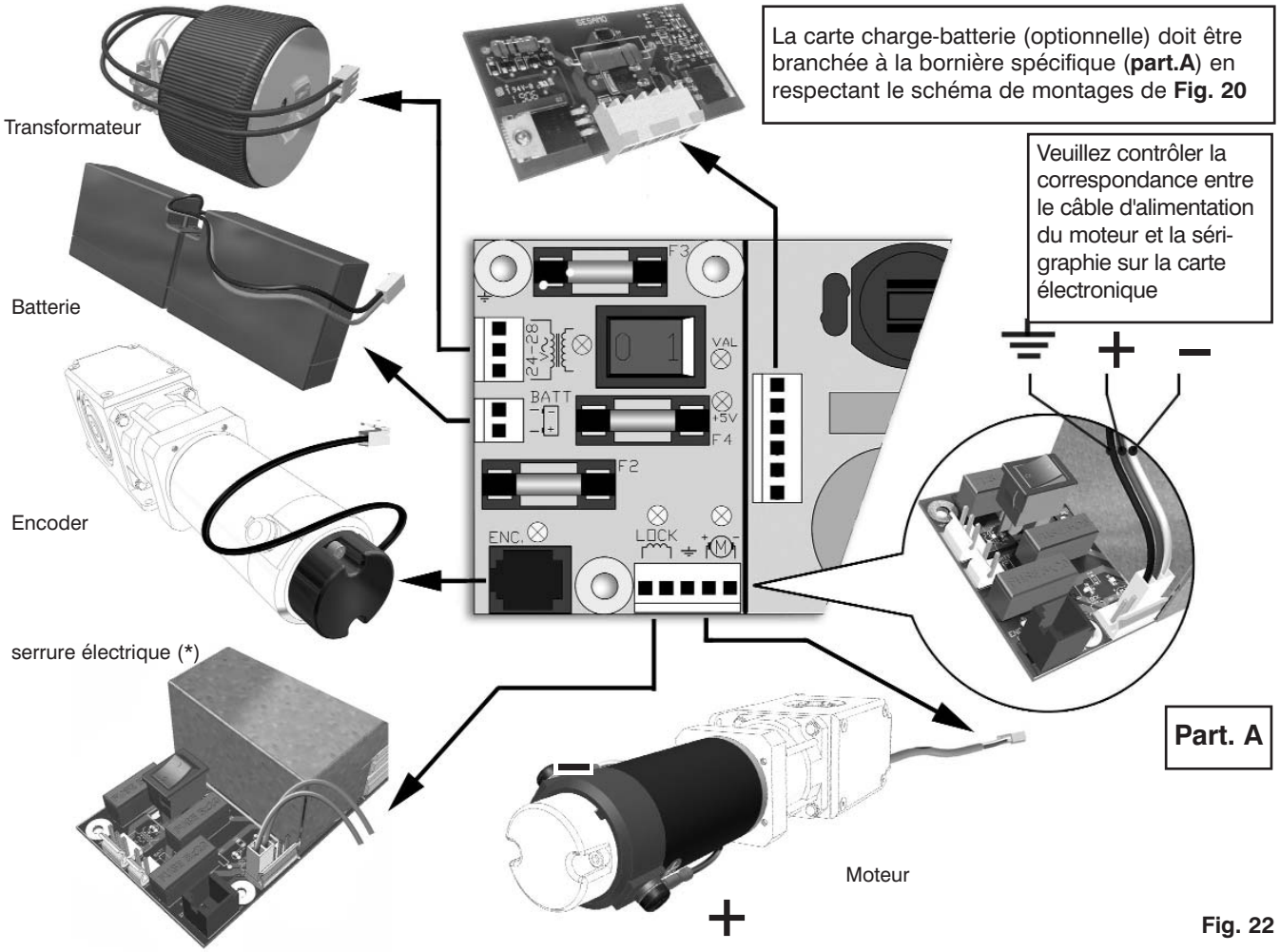

Transformateur
Batterie
Encoder
serrure électrique (*)
Moteur
La carte charge-batterie (optionnelle) doit être branchée à la bornière spécifique (part.A) en respectant le schéma de montages de Fig. 20
Veuillez contrôler la correspondance entre le câble d'alimentation du moteur et la sérigraphie sur la carte électronique
Part. A

Fig. 22

ATTENTION

(*) Pour le branchement de l'électroserrure, utiliser le câblage en option APRIMATIC. Les électroserrures compatibles peuvent avoir une alimentation à 12V ou 24V et doivent être équipées de la fonction "antirépétiteur" (déclenchement permanente après l'impulsion électrique : la fermeture est rétablie après ouverture et fermeture de la porte). En ce qui concerne les configurations et la sélection de la tension d'alimentation, voir les instructions suivantes pour le réglage des cavaliers et des dip-switch.

Branchements de la carte électronique côté droit

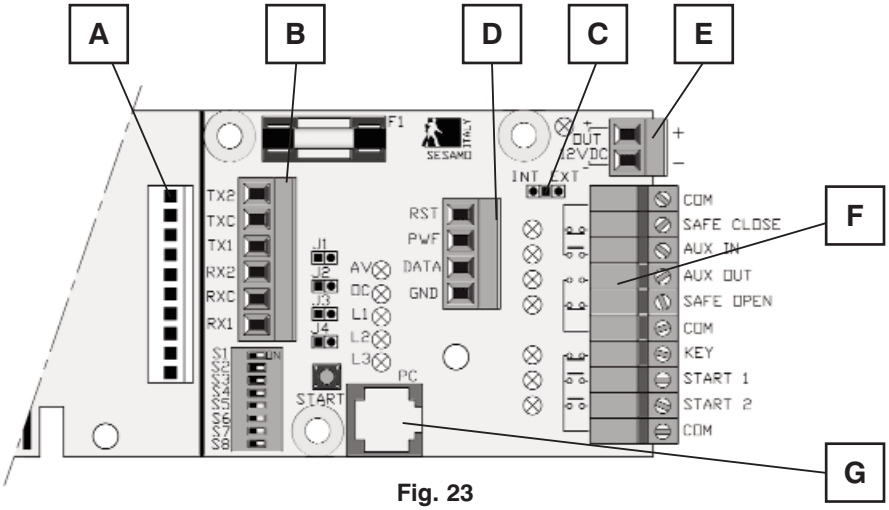


Fig. 23

A. Connecteur pour carte amplificateur de photocellule (facultatif)

Introduisez le module amplificateur en respectant le sens du montage illustré par la **Fig. 20**

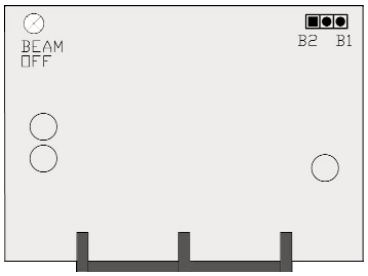
ATTENTION

Sélectionnez le Jumper pour le rayon simple ou double et contrôlez le voyant à diode rouge.

BEAM OFF

Allumé
Rayon coupé

Eteint
fonctionnement correct



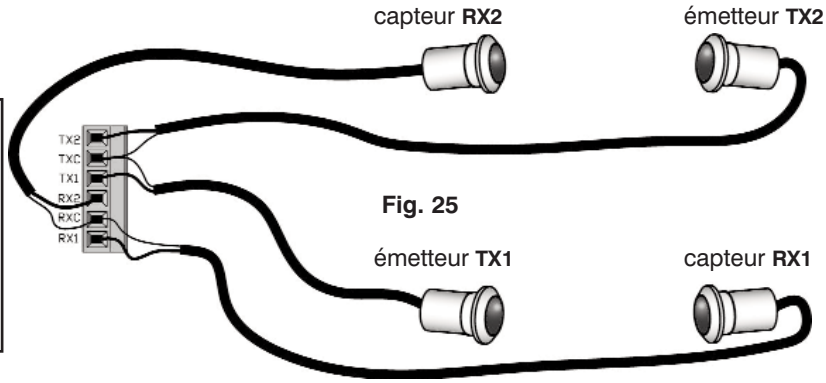
JUMPER

Jumper fermé du côté B2
Rayon double

Jumper fermé du côté B1
Rayon simple

Fig. 24

B. Connecteur des rayons de la photocellule (à n'utiliser qu'en cas de montage du module interne de carte amplificateur de photocellule)



L'émetteur (TX) est marqué par une bande rouge.

Le capteur (RX) est marqué par une bande blanche

Fig. 25

Veuillez branchez les rayons selon le schéma de **Fig. 25**

C. Jumper sélecteur amplificateur de photocellule /amplificateur de photocellule extérieur

L'automatisme peut travailler en trois modalités:

A	Amplificateur seulement	Jumper fermè vers INT	INT EXT
B	Amplificateur extérieur seulement	Jumper fermè vers EXT	
C	Amplificateur + extérieur	Jumper ouvert	

D. Connecteur sélecteur

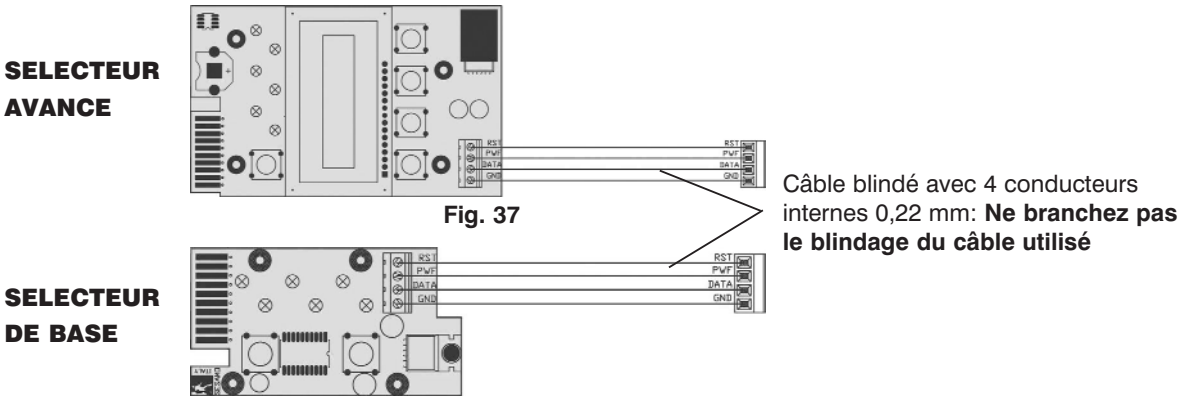


Fig. 37

Câble blindé avec 4 conducteurs internes 0,22 mm: **Ne branchez pas le blindage du câble utilisé**

Fig. 26

Utilisez-le pour brancher les 4 conducteurs internes du câble blindé, en respectant les correspondances indiquées par les sérigraphies placées sur le bornier de la centrale électronique et sur celui du sélecteur de logique multiple.

Ne branchez pas le blindage du câble utilisé.

Pour de plus amples informations sur l'usage des sélecteurs à logique multiple, consultez les instructions spécifiques.

E. Connecteur d'alimentation des dispositifs périphériques externes – 12 Vdc 6W max (500mA)

La valeur réelle de l'alimentation peut varier de 12 V CC à 15 V CC environ, selon les situations de charge résistive branchée sur ces borniers .

ATTENTION

N'invertissez pas la polarité de l'alimentation. Le voyant à diode vert D39 s'éclaire en présence d'une tension correcte de 12 V. S'il est éteint vérifiez si:

- La tension de réseau et/ou de la batterie est présente
- Le fusible F1 n'est pas interrompu

F. Connecteur des dispositifs périphériques externes (accessoires)

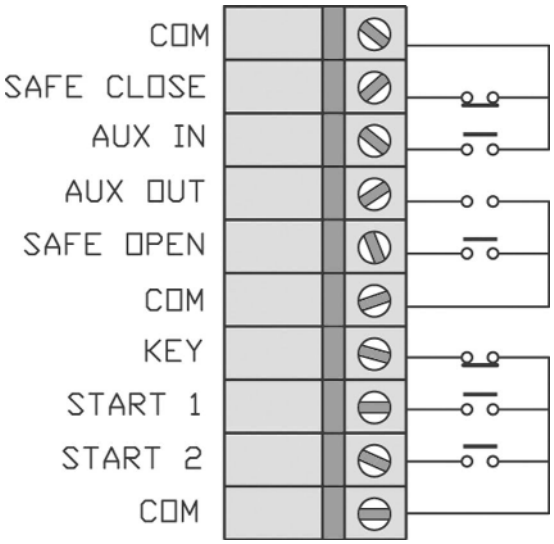


Fig. 27

SIGNAL	TYPE *	DESCRIPTION	FONCTIONNEMENT
COM		Commun des signaux électrique.	
SAFE CLOSE	NF	Signal pour le branchement éventuel d'une photocellule externe ou d'un dispositif de contrôle de la sécurité lors de la fermeture des vantaux.	Si la porte est en train de se fermer et que le contact s'ouvre, la centrale commande une inversion immédiate de mouvement. La fermeture reprend uniquement lorsque le contact se referme. **Le signal doit être court-circuité avec COM si aucunne photocellule (externe ou interne) n'est branché.**
AUX IN	NO	Signal auxiliaire d'entrée. On peut brancher sur ce signal les dispositifs auxiliaires éventuels. Il sert normalement pour le fonctionnement SAS.	Lorsqu'il sert de signal auxiliaire la logique de fonctionnement peut se personnaliser en fonction des besoins du client. Utilisé en logique SAS, sa fermeture interdit le fonctionnement de la porte qui ne s'ouvre pas même présence de signaux provenant des capteurs d'ouverture.
AUX OUT		Signal auxiliaire de sortie, type transistor PNP, de signalisation des états particuliers de la porte (remise à zéro, ouverture, fermeture, etc..).	Selon le type de signalisation choisie, la sortie devient active (12 V CC et voyant éclairé) lorsque la porte se trouve dans la condition établie (remise à zéro, ouverture, fermeture, etc..). Vous trouverez de plus amples détails dans le manuel du sélecteur avancé.
SAFE OPEN	NO	Signal pour le branchement éventuel de capteurs pour la protection pendant l'ouverture des vantaux.	Si la porte est en train de s'ouvrir et que le contact se ferme, la centrale commande une inversion immédiate de mouvement. L'ouverture ne continue qu'après la désactivation de ce signal.
KEY	NF	Signal de verrouillage. On peut y brancher des dispositifs de fermeture comme la clé électronique, le sélecteur à clé, le répondeur, etc.. Le signal peut être commandé en mode bi-stable ou mono-stable avec une durée d'activation d'environ 500 msec. Pour sélectionner ce type de modalité, consultez le paragraphes BARRETTES DE CONNEXION.	Si le signal s'ouvre la centrale commande la fermeture complète des vantaux (quelles que soient leurs positions).A partir de cet instant et tant que le signal ne se referme pas, la porte reste dans cette position et aucun dispositif périphérique externe n'est détecté (y compris les sélecteurs). Dès que le signal se referme, la porte exécute une manœuvre d'ouverture pour laisser passer. **Le signal doit être court-circuité avec COM si aucun dispositif n'est branché.**
START 1	NO	Signal d'ouverture. On peut y brancher les dispositifs de commande de l'ouverture des vantaux.	La fermeture de ce signal cause l'ouverture des vantaux. Le monitorage de ce signal ne s'effectue qu'en logique 2 Radar.
START 2	NO	Signal d'ouverture. On peut y brancher les dispositifs de commande de l'ouverture des vantaux.	La fermeture de ce signal cause l'ouverture des vantaux. Le monitorage de ce signal s'effectue en logique 2 Radar et en logique 1 Radar.

*** NO= Normalement ouvert NF = normalement fermé**

Le sélecteur avancé ou la connexion sur le PC permettent de varier le type de signal électrique provenant des dispositifs périphériques externes de normalement fermé à normalement ouvert ou vice-versa. Vous trouverez de plus amples détails dans le mode d'emploi du sélecteur avancé.

G. Connecteur pour le branchement de la centrale sur un PC

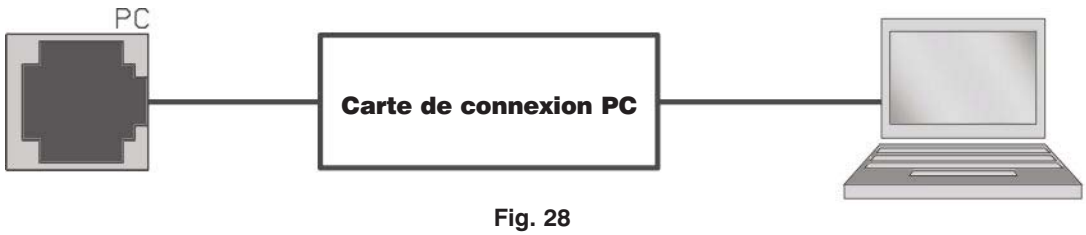


Fig. 28

Pour connecter la centrale OVER PLUS sur un PC vous devez disposer de la carte de connexion PC (facultative). Le logiciel OVERWARE permet d'effectuer :

- Le réglage avancé de certain paramètres de fonctionnement
- Le diagnostic et des informations avancés sur l'état de la centrale
- La programmation du microprocesseur

Fonctions des voyants à diode (LED)

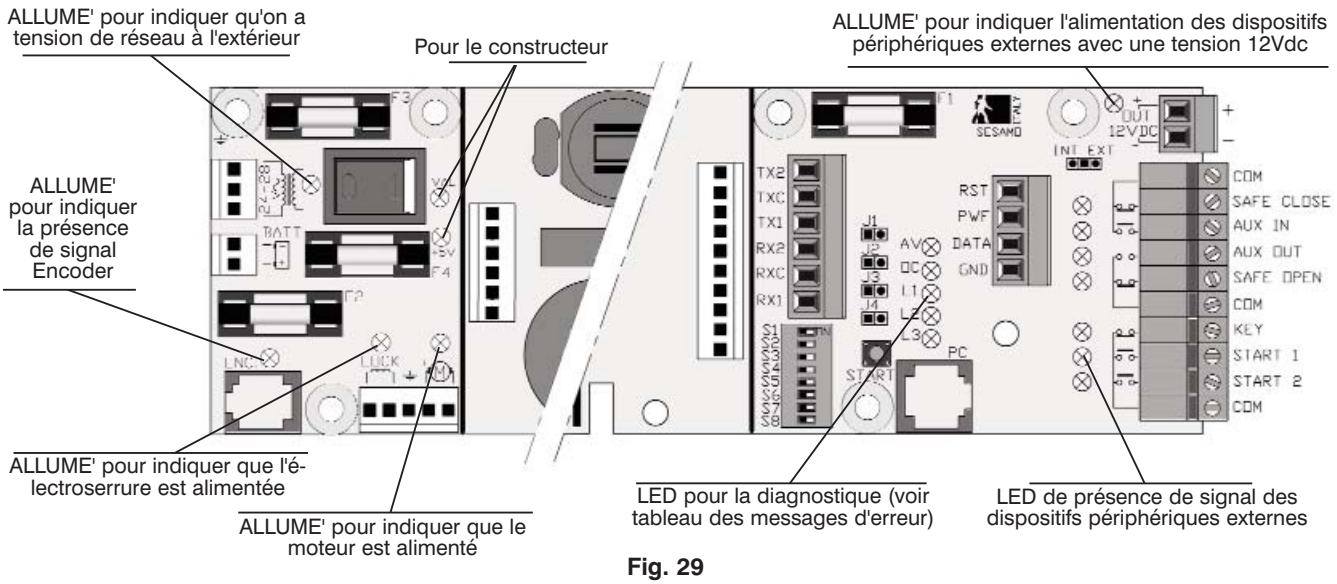
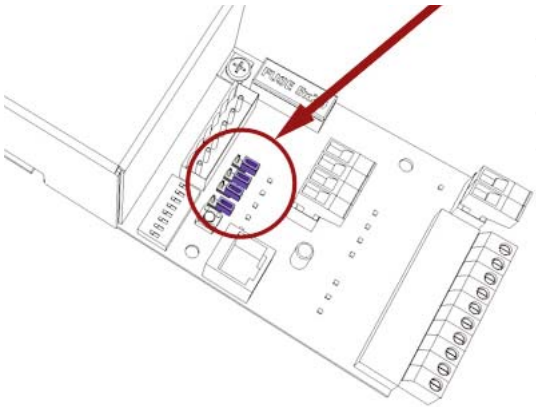

ALLUME' pour indiquer qu'on a tension de réseau à l'extérieur
Pour le constructeur
ALLUME' pour indiquer l'alimentation des dispositifs périphériques externes avec une tension 12Vdc
ALLUME' pour indiquer la présence de signal Encoder
ALLUME' pour indiquer que l'électroserrure est alimentée
ALLUME' pour indiquer que le moteur est alimenté
LED pour la diagnostique (voir tableau des messages d'erreur)
LED de présence de signal des dispositifs périphériques externes
COM
SAFE CLOSE
AUX IN
AUX OUT
SAFE OPEN
COM
KEY
START 1
START 2
COM

Fig. 29

Fonction des cavaliers



J1 **J1**: Sélection de la tension d'alimentation électroserrure

J2 **J2**: Sélection poids vantail

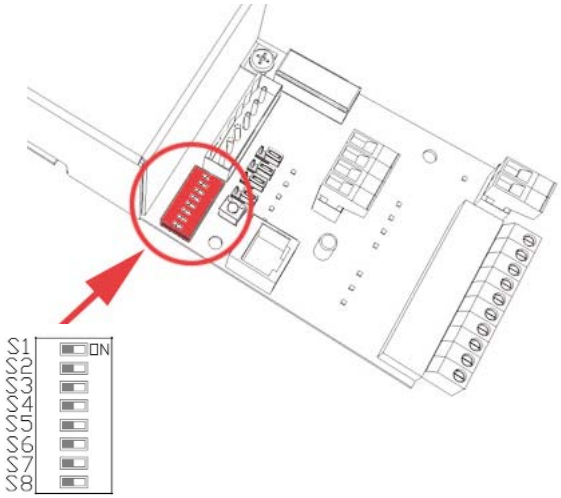
J3 **J3**: Fonctionnement cyclique (essais de réception uniquement)

J4 **J4**: Non utilisée

Cavalier	ON	OFF (Default)
J1	24V	12V
J2	Poids vantail > 100kg	Poids vantail <100kg
J3	Fonctionnement cyclique	Fonctionnement normal
J4	-	-

Pour configurer correctement les cavaliers J1 et J2, voir les paragraphes suivants.

Fonction Dip-Switch

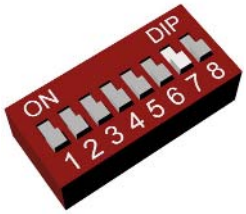


Dip-Switch	OVER PLUS	OVER PLUS Doppio
S1	Sélection Multislave	Sélection Master/Slave
S2	Sélection Multislave	Mouvement décalé
S3	Sélection numero vantaux	
S4	Sélection mode "Basse Piussance"	
S5	Sélections mode Premiére entrée	
S6	Fonctionnement sous batterie	
S7	Fonctionnement Serrue électrique	
S8	Sélection type bras	

Pour configurer correctement les Dip-Switch, voir les paragraphes suivants.

Sélections fonctionnement serrure électrique

S7 ON
Serrure électrique activée



S7 OFF (Default)
Serrure électrique ne pas activée

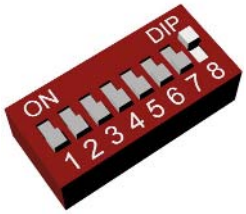
À chaque ouverture, l'automatisme excite l'électroserrure via impulsion d'une durée de 120 ms.
Sélectionner la tension d'alimentation de l'électroserrure en configurant le cavalier J1 comme sur le schéma ci-dessous :

J1 OFF (DEFAULT)
Tension d'alimentation : 12VDC

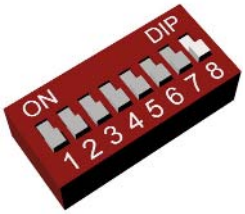
J1 ON
Tension d'alimentation : 24VDC

Sélection type bras

En vue d'optimiser le fonctionnement de l'automatisme, le cavalier doit être configuré selon le schéma suivant :



S8 ON
<u>Bras articulé à pousser</u>
(avec ouverture à droite ou a gauche)



S8 OFF
<u>Bras rigide à tirer</u>
(avec ouverture à droite ou a gauche)

Sélection poids vantail

En vue d'un fonctionnement correct de l'automatisme et de l'optimisation des paramètres régissant le mouvement des vantaux, procéder au réglage des poids de ces derniers en configurant le cavalier selon le schéma suivant :

J2 OFF (DEFAULT)

Peso Anta (kg)	J2
30 ÷ 100	OFF

J2 ON

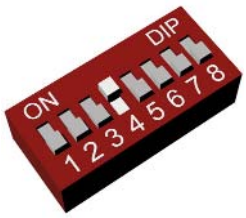
Peso Anta (kg)	J2
100 ÷ 200	ON

ATTENTION

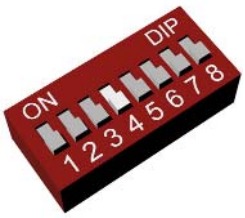
Pour des raisons de sécurité, la vitesse maximale d'ouverture et de fermeture des vantaux d'un poids supérieur à 100kg (J2 ON) est limitée à 50 °/s et 20 °/s respectivement.

Sélection mode "Basse Puissance"

Le fonctionnement de Swingo peut être configuré en mode "basse puissance" qui prévoit des vitesses et des accélérations de fonctionnement réduites.



S4 ON
Mode "basse puissance"



S4 OFF (DEFAULT)
Normal mode

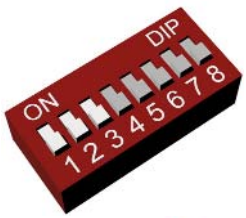
Sélection MultiSlave

Il n'est possible de connecter qu'un seul sélecteur, étendu à plusieurs automatismes OVER PLUS avec deux logiques de fonctionnement :

- DÉFAUT : le sélecteur commande tous les automatismes connectés sans distinction. Par exemple, en cas de configuration de la logique Stop ouvert avec le sélecteur, tous les automatismes connectés à ce dernier fonctionneront avec la logique Stop ouvert.
- MULTI-ESCLAVE : cette logique permet de connecter un maximum de 3 automatismes, chacun identifié par une adresse différente devant être configurée comme indiqué ci-dessous. Le sélecteur peut commander chacun des trois automatismes de façon entièrement indépendante des autres.

ATTENTION

La logique Multi-esclave N'EST PAS disponible pour OVER PLUS Doppio.



S1 OFF
S2 OFF
S3 OFF
Configuration simple vantail (Default - No **MULTISLAVE**)

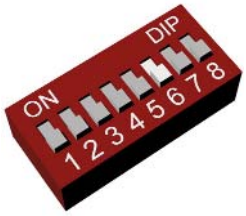
S1 ON
S2 OFF
S3 OFF
Configuration simple vantail **MULTISLAVE** - Adresse 1

S1 OFF
S2 ON
S3 OFF
Configuration simple vantail **MULTISLAVE** - Adresse 2

S1 ON
S2 ON
S3 OFF
Configuration simple vantail **MULTISLAVE** - Adresse 3

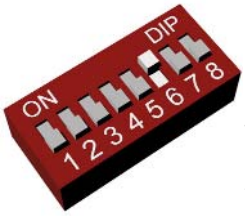
SELECTIONS MULTISLAVE

Fonctionnement sous batterie



S6 OFF - Mode antipanique ne pas activée (Default).

Dans le cas d'absence de tension de réseau, l'automatisme continue à fonctionner régulièrement alimenté par la batterie

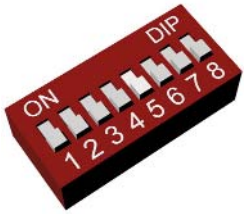


S6 ON - Mode antipanique activée

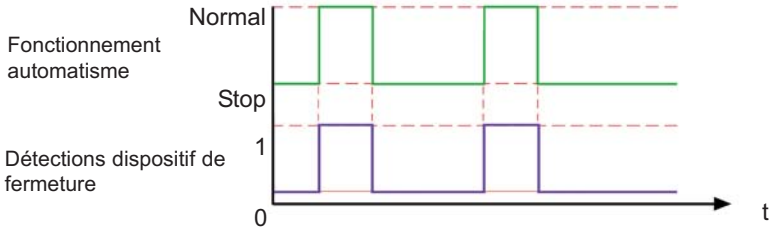
Dans le cas d'absence de tension de réseau l'automatisme déplace les vantaux dans la position "Stop Ouvert" et s'arrête jusqu'au retour de la tension de réseau ou à la sélection d'une nouvelle logique de fonctionnement avec le sélecteur.

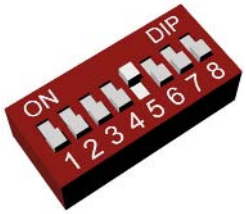
Sélections Mode première entrée

OVER PLUS peut être connecté à un dispositif de fermeture comme par exemple clé électronique, sélecteur à clé, transponder, etc.
Le Dip-switch S5 permet de commander le signal en mode bistable ou monostable avec un temps d'activation d'environ 500msec. Pour les connexions, se reporter au paragraphe "Connexions carte électronique côté droit ".

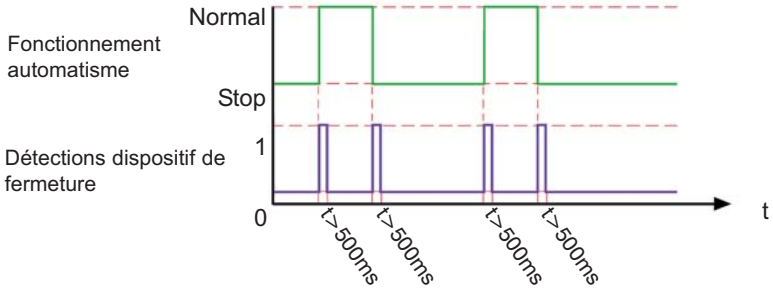


S5 OFF (DEFAULT)
Mode première entrée
Bistable

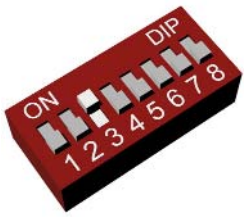




S5 ON
Mode première entrée
Mono-stable

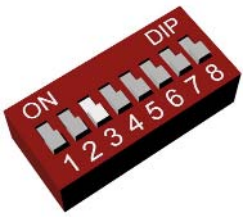


Sélections numero vantaux



S3 ON
Fonctionnement vantail double

⚠ Cette option doit uniquement être sélectionnée en cas de OVER PLUS Doppio (Voir section suivante)

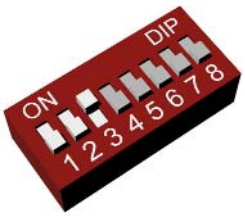


S3 OFF (DEFAULT)
Fonctionnement vantail simple

Sélections Master - Slave (Seulement OVER PLUS Doppio)

Dans le cas de OVER PLUS Doppio uniquement, après avoir configuré S3=ON, il est nécessaire de configurer un automatisme maître et un automatisme esclave

S1 ON
S2 OFF
S3 ON
Configuration Master



S1 OFF
S2 OFF
S3 ON
Configuration Slave

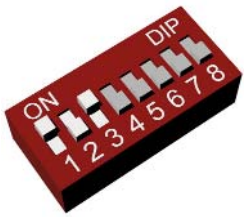
ATTENTION

Pour le OVER PLUS Doppio, il est nécessaire de configurer une carte maître et une carte esclave. Les deux cartes NE DOIVENT PAS être toutes deux configurées comme maîtres ou esclaves.

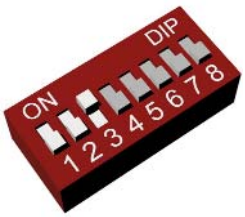
Mouvement vantaux synchronis (Seulement OVER PLUS Doppio)

Pour OVER PLUS Doppio, il est nécessaire de définir le type de mouvement des vantaux : en cas de vantaux sans butée centrale, le mouvement sera synchronisé (l'ouverture et la fermeture de ces derniers s'effectue simultanément). En cas de vantaux avec butée centrale, le mouvement est décalé : le vantail principal est le premier à s'ouvrir et le dernier à se fermer.

MOUVEMENT VENTAUX SYNCHRONISÉ (DEFAULT)

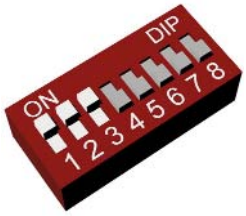


S1 ON
S2 OFF
S3 ON
Configuration double vantail Master mouvement ventaux synchronisé

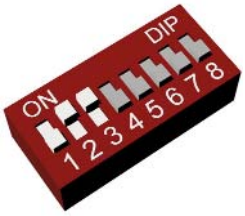


S1 OFF
S2 OFF
S3 ON
Configuration double vantail Slave mouvement ventaux synchronisé

MOUVEMENT VENTAUX DÉCALÉ



S1 ON
S2 ON
S3 ON
Configuration double vantail Master. En cas de décalage, c'est le premier qui ouvre et le dernier qui ferme.



S1 OFF
S2 ON
S3 ON
Configuration double vantail Slave. En cas de décalage, c'est le dernier qui ouvre et le premier qui ferme.

ATTENTION

La configuration du dip-switch S2, qui indique la synchronisation et le décalage des vantaux doit obligatoirement être identique pour le vantail principal et pour le vantail asservi.

Mise en service

ATTENTION

Si Vous n'avez pas installés aucun dispositif optionnel pour le bloc du fonctionnement, veuillez Vous assurer que l'entrée KEY soit court-circuité avec l'entrée COM, au contraire il n'est pas possible de démarrer l'automatisme.

ATTENTION

En vue d'un fonctionnement correct de l'automatisme et de l'optimisation des paramètres régissant le mouvement du vantail, s'assurer que le dip switch S8 est correctement installé.

Positionnez les vantaux à 20 cm environ de la fermeture complète. Placez l'interrupteur d'allumage en position 1 pour alimenter l'appareil.

L'automatisme exécute une manœuvre (remise à zéro) d'attribution automatique des objectifs à vitesse réduite, puis elle s'ouvre complètement avant de se refermer.

ATTENTION

Nel caso si rendesse necessario eseguire un controllo dinamometrico sul serramente per la verifica di eventuali attriti, spegnere l'apparecchiatura e scollegare il braccio dall'anta.
Eliminare le cause di attrito e rimettere in funzione l'apparecchiatura che ripeterà la manovra sopra descritta.

Sélecteur (de base ou avancé) non installé : au terme de la manœuvre d'attribution automatique des objectifs, l'appareil est prêt au fonctionnement en logique 2 radar.

Sélecteur (de base ou avancé) installé : au terme de la manœuvre d'attribution automatique des objectifs, l'appareil est prêt au fonctionnement et se place en logique "STOP FERMÉ".

Au terme de la manœuvre de remise à zéro, l'appareil est prêt à l'usage ; vérifiez le bon fonctionnement des capteurs de commande des ouvertures et de contrôle de la sécurité. Vérifiez en outre la sensibilité du dispositif anti-écrasement ; si vous devez augmenter ou réduire la valeur, consultez le mode d'emploi du sélecteur avancé.

SI vous voulez tester le fonctionnement de l'automatisme, sans avoir branché les dispositifs de commande de l'ouverture, vous pouvez utiliser la touche START qui se trouve sur la centrale (cf. la **Fig. 20**)

Tableau des messages d'erreur

DESCRIPTION	N.	LED					QUE FAIRE
		AV	OC	L1	L2	L3	
Erreur Initialisation	1	CL.	OFF	OFF	OFF	ON	Une erreur s'est produite pendant l'initialisation; en particulier la hauteur d'ouverture mesurée est inférieure au minimum prevu. Contrôlez l'encodeur, la connexion entre la carte de l'encodeur et la carte-mère. Vérifiez si le passage est libre de tout obstacle. S'il y a une serrure électrique, contrôlez son fonctionnement.
Erreur Porte Verrouillée	2	CL.	OFF	OFF	ON	OFF	La porte n'arrive pas à s'ouvrir. Contrôlez s'il n'y a aucun obstacle dans le passage et si aucune serrure (électrique ou manuelle) verrouille la porte.
Erreur Dispositif anti-écrasement en ouverture	3	CL.	OFF	OFF	ON	ON	Après trois tentatives d'ouverture et détection anti-écrasement Vérifiez si aucun obstacle ne se trouve dans le passage Vérifiez si la sensibilité du dispositif anti-écrasement en ouverture n'est pas trop basse. Contrôlez l'encodeur et la connexion entre la carte de l'encodeur et la carte-mère.
Erreur Dispositif anti-écrasement en fermeture	4	CL.	OFF	ON	OFF	OFF	Après trois tentatives de fermeture et détection anti-écrasement Vérifiez si aucun obstacle ne se trouve dans le passage Vérifiez si la sensibilité du dispositif anti-écrasement en fermeture n'est pas trop basse. Contrôlez l'encodeur et la connexion entre la carte de l'encodeur et la carte-mère.
Erreur Inversion	5	CL.	OFF	ON	OFF	ON	Inversion du mouvement entre encodeur et moteur détectée Vérifiez si le moteur est branché correctement **Fig. 29**
Erreur sur courant	6	CL.	ON	ON	ON	OFF	Sur-courant détecté sur le moteur. Vérifiez s'il a y a un court-circuit sur le câble d'alimentation du moteur. Contrôlez et éventuellement remplacez le moteur
Erreur Encodeur	7	CL.	OFF	ON	ON	ON	Dysfonctionnement de l'encodeur détecté. Contrôlez la carte de l'encodeur et la connexion entre la carte de l'encodeur et la carte-mère.

CL. = Clignotant

Modalité de livraison

Fermez le couvercle de l'automatisme et le bras.

Avant de terminer l'installation de l'automatisme il faut se rappeler d'appliquer sur les vantaux coulissantes les adhésifs avec la signalisation prévue.

Délivrez le certificat de garantie et de bon fonctionnement remplis selon les instructions mentionnées sur le certificat.

Les certificats doivent être envoyés chez APRIMATIC entre huit (8) jours de calendrier depuis la date d'essai.

Remettez au client la documentation technique du produit

Programmation Paramètres

	PARAMÈTRES	VALEUR DE DÉFAUT	INTERVALLE DE RÉGLAGE		RÉGLAGE AVEC	
					SELECTEUR AVANCE	PC
STANDARD	Vitesse d'ouverture (°/s)	**60 (45)**	20	60 (45)	•	•
	Vitesse de fermeture (°/s)	**30 (20)**	20	40 (20)	•	•
	Temps d'arrêt (sec)	**0**	0	120	•	•
	Anti-écrasement Ouverture	**9**	1	9	•	•
	Anti-écrasement Fermeture	**9**	1	9	•	•
AVANCE	Vitesse Approche (°/s)	**6**	5	10		•
	Vitesse Reset (°/s)	**12**	10	20		•
	Vitesse Recovery (°/s)	**15**	10	30		•
	Accélération Normale (°/s2)	**150**	50	200		•
	Décélération Normale (°/s2)	**40**	20	60		•
	Accélération Reset (°/s2)	**40**	20	100		•
	Accélération Inversion (°/s2)	**150**	50	200		•
	Approche Fermeture (°)	**25**	20	40		•
	Approche Ouverture (°)	**20**	15	30		•
	Niveau Anti-vent	**1**	0	9		•
	Activation Push & Go	**5**	0	9		•
	Décalage ouverture double ventail	**3**	1	9		•
	Décalage fermeture double ventail	**5**	1	9		•
	Exclusion sécurité ouverture (%)	**30**	0	100	•	•
	Dernière manœuvre fonctionnement batterie	**stop ouvert**	stop ouvert	stop fermées	•	•
	Auto Reset	**OUI**	OUI	NON	•	•
	Logique après Reset	**stop fermées**	2 radar, 1 radar, stop ouvert, stop fermées		•	•
	Fonctionnement SAFE OPEN	**stop mouvement**	stop mouvement	mouvement lent	•	•

Les valeurs entre parenthèses se réfèrent à la configuration J2=ON pour vantaux lourds

Logiques de fonctionnement

Opérations	Description
⚠ **ATTENTION**	Si Vous n'avez pas installés aucun dispositif optionnel pour le bloc du fonctionnement, veuillez Vous assurer que l'entrée KEY soit court-circuité avec l'entrée COM, au contraire il n'est pas possible de démarrer l'automatisme.Si Vous n'avez pas installés aucun dispositif de contrôle de la sécurité lors de la fermeture des vantaux (photocellule) veuillez Vous assurer que l'entrée SAFE CLOSE soit court-circuité avec l'entrée COM, au contraire il n'est pas possible de démarrer l'automatisme. Il est également possible de démarrer le système ou d'effectuer la manœuvre de Reset en l'absence d'alimentation secteur grâce à la batterie, si prévue. En cas de fonctionnement batterie, la vitesse sera réduite. Utiliser le bornier J17 pour connecter les deux automatismes entre eux
Allumage	Positionnez les vantaux à 20 cm environ de la fermeture complète. Placez l'interrupteur d'allumage en position 1 pour alimenter l'appareil.
Reset et attribution automatique fins de course	L'automatisme s'allume et un monitorage de la phase de reset s'effectue. L'automatisme ouvre complètement et ferme complètement le ventail à vitesse réduite (vitesse de reset). En cas de présence d'obstacles empêchant le ventail d'effectuer toute sa course, si elle est inférieure à une limite prédéfinie (environ 70-80°), l'automatisme signale une erreur d'initialisation (AV=intermittent et L3=On) et, après une dizaine de secondes, effectue un nouveau reset. Après l'échec d'un troisième reset, l'automatisme s'arrête en avarie. Le reset se poursuit même en cas d'obstacle détecté par le capteur de sécurité (Safe Open). Le signal de détection d'obstacle par les cellules photoélectriques IR pendant la fermeture provoque l'interruption du mouvement pendant toute la durée du signal.
	Sélecteur (de base ou avancé) non installé : au terme de la manœuvre d'attribution automatique des objectifs, l'appareil est prêt au fonctionnement en logique 2 radar.
	Sélecteur (de base ou avancé) installé : au terme de la manœuvre d'attribution automatique des objectifs, l'appareil est prêt au fonctionnement et se place en logique "STOP FERMÉ".

		Au terme de la manœuvre de remise à zéro, l'appareil est prêt à l'usage ; vérifiez le bon fonctionnement des capteurs de commande des ouvertures et de contrôle de la sécurité. Vérifiez en outre la sensibilité du dispositif anti-écrasement ; si vous devez augmenter ou réduire la valeur, consultez le mode d'emploi du sélecteur avancé. SI vous voulez tester le fonctionnement de l'automatisme, sans avoir branché les dispositifs de commande de l'ouverture, vous pouvez utiliser la touche START qui se trouve sur la centrale (cf. la **Fig. 20**)
Manœuvre Standard		L'automatisme effectue la manœuvre d'ouverture et de fermeture en accélérant et en décélérant de façon cohérente par rapport aux limites d'ouverture et de fermeture, qui seront atteintes à vitesse réduite.
Push&Go		Par un déplacement du ventail arrêté en position de fermeture, on provoque une manœuvre d'ouverture. Valeur d'activation réglable par le biais de OverWare
Inversion ventail (radars 1 et 2)		Après une détection radar en phase de fermeture, le ventail doit inverser rapidement le mouvement, s'ouvrir totalement à la vitesse standard et se refermer à la vitesse standard.
Inversion ventail (IR)		Suite à une détection IR en phase de fermeture, le ventail doit inverser rapidement le mouvement, s'ouvrir totalement à la vitesse standard et se refermer à la vitesse standard.
Fonctionnement Capteur de sécurité en ouverture (Safe Open)		Si le capteur de sécurité (Safe Open) détecte un obstacle en phase d'ouverture, il interrompt promptement le mouvement du ventail. Si la détection cesse, le ventail reprend son mouvement d'ouverture à vitesse réduite puis se ferme à vitesse normale. Après 30 secondes d'activation continu de la logique sécuritaire ouvert, la porte fait une manoeuvre à vitesse réduite. détections en phase de fermeture ne comportent pas de réactions du système.
Angle d'exclusion capteur de sécurité en ouverture (Safe Open)		Dans le cas d'une installation comprenant un ventail s'ouvrant à proximité d'un mur (exemple : couloir), il est nécessaire de saisir un valeur dans lequel le capteur ne détectera pas le mur comme un obstacle (angle d'exclusion). Valeur de défaut = 0. Paramètre réglable avec sélecteur avancé ou OverWare.
Fonctionnement Capteur de sécurité en fermeture (Safe Close)		Si le capteur de sécurité (Safe Close) détecte un obstacle en phase de fermeture, il interrompt et inverse promptement le mouvement du ventail qu'il amène à une ouverture complète à vitesse réduite, puis à la fermeture à vitesse réduite. Les détections en phase d'ouverture ne comportent pas de réactions du système.
Logique fonctionnement programmable avec : sélecteur avancé, sélecteur de base, OverWare	1 radar	**Radar sortie uniquement:** seule l'entrée START 2 de la carte électronique de contrôle est surveillée. Un signal provenant d'un capteur connecté à l'une de ces entrées commande l'ouverture et la fermeture successive des portes. L'électroserrure, si prévue, bloque les portes quand ces dernières arrivent en position de fermeture complète.
	2 radar	**Radar entrée et sortie:** les deux entrées START1 et START2 de la carte électronique de contrôle sont surveillées. Un signal provenant d'un capteur connecté à l'une de ces entrées commande l'ouverture et la fermeture successive des portes. L'électroserrure, si prévue, ne bloque jamais les portes
	Stop fermées	L'automatisme commande la fermeture complète des portes. Avec cette logique, les entrées START1 et START2 de la carte électronique de contrôle ne sont pas surveillées; si prévue, l'électroserrure bloque les portes.
	Stop ouvertes	L'automatisme commande l'ouverture complète des portes. Avec cette logique, les entrées START1 et START2 de la carte électronique de contrôle ne sont pas surveillées.
Anti-écrasement simple en ouverture		Alors qu'il est en phase d'ouverture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse normale. Valeur de sensibilité réglable avec sélecteur avancé et OverWare
Anti-écrasement simple en fermeture		Alors qu'il est en phase de fermeture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse réduite. Valeur de sensibilité réglable avec sélecteur avancé et OverWare
Anti-écrasements multiples en ouverture (avec Auto-reset après avarie)		Alors qu'il est en phase d'ouverture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse normale. Après le troisième obstacle détecté sans parvenir à compléter la manœuvre (c'est-à-dire sans amener le ventail à l'ouverture totale), l'automatisme signale une avarie (AV=intermittent et L1=On), s'arrête pendant quelques secondes en fermeture, puis effectue un nouveau reset pour l'attribution des fins de course. Si l'obstacle reste dans la zone de mouvement, il est détecté comme un fin de course et l'automatisme fonctionnera avec les deux nouveaux fins de course. Dans le cas d'un obstacle placé près de la fermeture, la centrale signalera l'erreur d'initialisation, mesure de l'ouverture du ventail trop basse (AV=intermittent et L3=On). Si, dans un deuxième temps, l'obstacle est éliminé, l'automatisme fonctionnera sans fin de course en ouverture pendant deux autres cycles, après quoi, ne trouvant plus le fin de course en ouverture, une erreur sera signalée (AV=intermittent) et il effectuera un nouveau reset pour l'attribution des fins de course.
Anti-écrasements multiples en fermeture (avec Auto-reset après avarie)		Alors qu'il est en phase de fermeture, le ventail rencontre un obstacle qui arrête le mouvement. L'automatisme doit interrompre pendant quelques secondes le mouvement du ventail, puis l'amener à l'ouverture totale à vitesse réduite et le refermer à vitesse réduite. Après le troisième obstacle détecté sans parvenir à compléter la manœuvre (c'est-à-dire sans amener le ventail à la fermature totale), l'automatisme signale une avarie (AV=intermittent et L1=On), s'arrête pendant quelques secondes en fermeture, puis effectue un nouveau reset pour l'attribution des fins de course. Si l'obstacle reste dans la zone de mouvement, il est détecté comme un fin de course et l'automatisme fonctionnera avec les deux nouveaux fins de course.Dans le cas d'un obstacle placé près de l'ouverture , la centrale signalera l'erreur d'initialisation, mesure de l'ouverture du ventail trop basse (AV=intermittent et L3=On). Si, dans un deuxième temps, l'obstacle est éliminé, l'automatisme fonctionnera sans fin de course en ouverture pendant deux autres cycles, après quoi, ne trouvant plus le fin de course en fermature, une erreur sera signalée (AV=intermittent) et il effectuera un nouveau reset pour l'attribution des fins de course.

Branchement et utilisation OVER PLUS Doppio

ATTENTION

Définir, avant d'effectuer tous les branchements, le ventail Master (voir paragraphe programmations Dip-Swich). Il n'est pas possible de choisir dans un deuxième temps, après avoir effectué les câblages, lequel sera le ventail Master et lequel sera le ventail Slave.

ATTENTION

Les deux automatismes doivent être branchés sur la même branche d'alimentation et aucun interrupteur ou fusible ne doit s'interposer entre les deux opérateurs.

Les éventuelles périphériques présentes SAFE CLOSE, KEY, START 1 et START 2 doivent être branchées sur le ventail Master.

Les capteurs de sécurité (Safe Open) doivent en revanche être branchés et gérés séparément sur les deux cartes.

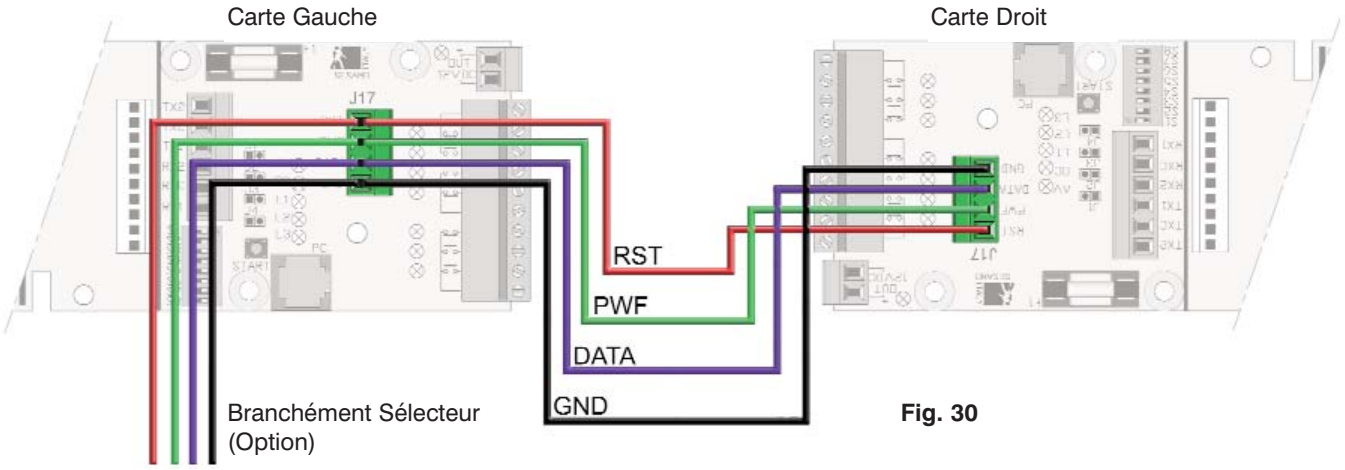


Fig. 30

Brancher les deux borniers du sélecteur pour garantir la communication entre les deux cartes Swingo et le fonctionnement correct des deux automatismes. **(Fig. 30)**

Le sélecteur (en option) doit être branché exclusivement sur la carte Master, en utilisant le bornier J17 pour connecter les deux automatismes entre eux. En cas de modification des paramètres, ils seront identiques pour les deux cartes.

En cas de ventaux doubles avec butée centrale, il est nécessaire de programmer un décalage du mouvement des ventaux (voir paragraphe programmations Dip-Swich). Par défaut, il est de 3 (ouverture) et de 5 (fermeture) et il est modifiable avec OverWare.

La manœuvre de fermeture commence en partant de la condition de départ des deux ventaux complètement ouverts. Dans tous les cas dans lesquels un ventail atteint l'ouverture complète avant l'autre, il attendra jusqu'à ce que le deuxième ait lui aussi atteint la condition d'ouverture complète.

L'inversion (START 1 ou 2, SAFE CLOSE, anti-écrasements,…) s'effectue simultanément pour les deux ventaux.

Le pilotage de l'électroserrure avec les logiques de fonctionnement relatives est autorisé sur les deux cartes, exactement comme dans le cas d'automatismes simples, en sélectionnant le dip S7.

Le fonctionnement Push&Go est activable sur les deux automatismes, selon les mêmes modalités que pour les automatismes simples. La détection d'une tentative d'ouverture par un des deux automatismes provoque l'ouverture des deux ventaux.

Les anti-écrasements et les détections des obstacles sont gérés séparément et indépendamment par les deux cartes.

Si une carte détecte un anti-écrasement en fermeture, elle interrompt le mouvement des deux ventaux et les amène lentement jusqu'à l'ouverture totale.

Si une carte détecte un anti-écrasement en ouverture, elle interrompt le mouvement du ventail concerné et l'amène lentement jusqu'à l'ouverture totale. L'autre ventail, qui, entre-temps, aura déjà atteint l'ouverture totale, attendra le ventail concerné avant de procéder à la fermeture.

ATTENTION

Les paramètres modifiables avec OverWare sont indépendant pour chaque carte. En cas de modifications des paramètres de mouvement, il est nécessaire de veiller à programmer les mêmes valeurs sur les deux cartes afin d'éviter des mauvais fonctionnements.

Connexion et utilisation du fonction SAS

La centrale OVER PLUS est conçue pour fonctionner en mode SAS grâce à une connexion sur une centrale électronique de la même famille. En fonctionnement SAS, une porte ne peut s'ouvrir que si l'autre n'est pas en mouvement, c'est-à-dire si elle n'est pas en phase de manœuvre. Pour obtenir cette fonction procédez de la sorte **(Fig. 31)**:

- connectez la borne AUX IN de la centrale A à la borne AUX OUT de la centrale B
- connectez la borne AUX OUT de la centrale A à la borne AUX IN de la centrale B
- connectez la borne " - " de l'alimentation en 12 V de la centrale A à la borne " - " de l'alimentation en 12 V de la centrale B.

Pour le branchement utilisez un câble blindé de 4x0.22 sans brancher le blindage.

Il arrive que les capteurs demandent simultanément l'ouverture des deux portes et il faut donc fixer la priorité de l'une des portes ; pour cela, configurez une porte en mode MASTER et l'autre en mode SLAVE. Dans le cas de signaux d'ouverture simultanés, la porte MASTER s'ouvrira.Pour effectuer la sélection MASTER et SLAVE, utilisez le sélecteur avancé.

CARTE A

CARTE B

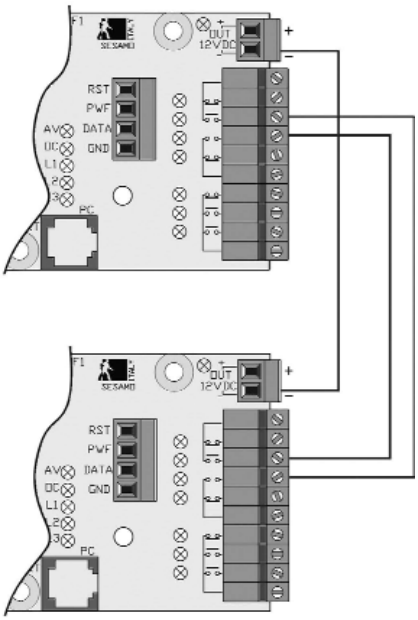


Fig. 31

OVER *PLUS*

APRIMATIC S.p.A.
Zona Industriale Fossatone
40060 Villa Fontana • Medicina • Bologna (Italy)
Tel: +39 051 6960711 • Fax: +39 051 6960722
www.aprimatic.it • E-mail: info@aprimatic.com

MAN_PIM_F_1_03_08